## BEST AVAILABLE COPY

19 日本国特許庁 (JP)

①実用新案出願公開

⑩ 公開実用新案公報 (U)

昭59-69752

⑤ Int. Cl.³A 62 C 27/00

識別記号

庁内整理番号 6901-2E ❸公開 昭和59年(1984)5月11日

審查請求 未請求

(全 3 頁)

③消火ロボット

②実 願 昭57-165255

**20出** 願 昭57(1982)10月30日

②考 案 者 外田千人 枚方市招提田近3丁目5番地株

式会社初田製作所內

⑩考案者 辻市郎 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

②考案 者 島田吉博 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

⑩考案者 藤田正則 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

②考案者 奥田和史 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

## 砂実用新案登録請求の範囲

車輪を装着した台枠1上に、消火剤貯蔵容器34、制御函25及びバッテリー24等を収納したボックスフレーム3を載置固定し、該ボックスフレーム3上には左右に回転自在とした回転筒7を載置して、該回転筒7の上方壁面部に、火炎感知センサー11を設け、該センサー11が90度回転した後、上下に所要角度に俯仰するようにし、さらにその下部に該火炎感知センサー11の上下の俯仰動作と連動対応して上下に所要角度に俯仰する消火用ノズル13を設けてなる消火ロボット。図面の簡単な説明

第1図は正面図、第2図は一部縦断側面図、第3図は平面図、第4図はボックスフレームの横断 平面図、第5図は要部縦断側面図、第6図はフローチャート、第7図は動作見取図である。

〔符号の説明〕、1は台枠、2は固定車輪、2

⑩考 案 者 伊藤昌行 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

⑩考 案 者 小坂井繁一 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

⑩考案者 岩井貴啓 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

⑦考 案 者 牛尾純二郎 枚方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

⑩考案 者 小野龍馬 校方市招提田近3丁目5番地株 式会社初田製作所内

②出 願 人 株式会社初田製作所枚方市招提田近3丁目5番地

個代 理 人 弁理士 小松正次郎 外1名

は自由車輪、3はボツクスフレーム、4は隔壁、 5 は点検察、6.6′は点検蓋、7.7′は回転 筒、8は窓部、9は点検蓋、10はボールベアリ ング、11はセンサー、12はパラポラ、13は ノズル、14,15,16,17はいずれもモー ター、18、19はウオームギヤー、20は支持 枠、21,22はギヤー、23はチエーン、24 はパツテリー、25は制御凾、26はボールベア リング、27はネジ、28はガイド、29はボー ルベアリング、30はパトライト、31はバラン スウエイト、32はポンペ、33はバルブ、34 は消火剤貯蔵容器、35は導管、36は圧力調整 弁、37は圧力計、38はバルブ、39は集電回 転筒、40は集電リング、41は集電コレクター、 4 2 は継ぎ手、4 3 は 0 リングパツキング、4 4 は導管、45は支持ブラケツト、46は固定枠、 47はモーター、48はクランク機構、aはセン

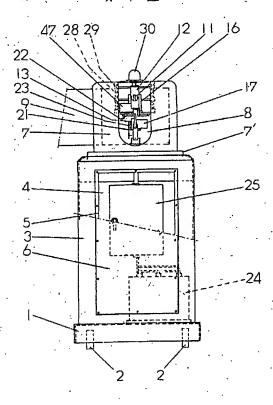
## BEST AVAILABLE COPY

実開 昭59-69752(2)

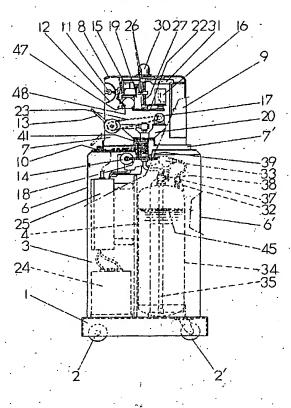
サーの俯仰の方向を示す矢印、bはセンサーの 印、 90度回転方向を示す矢印、cはノズルの俯仰の 印。 方向を示す矢印、dは回転筒の回転方向を示す矢

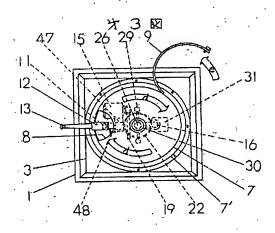
印、e、fはいずれも点検蓋の開く方向を示す矢印。

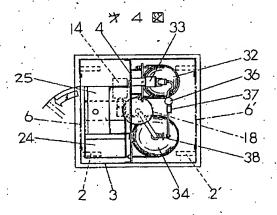
岁 1 図



オ 2 図







## BEST AVAILABLE COPY

寒闢 昭59-69752(3)

